

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

10.10.03

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日
Date of Application: 2002年10月10日

出 願 番 号
Application Number: 特願2002-297921
[ST. 10/C]: [JP 2002-297921]

出 願 人
Applicant(s): 光洋精工株式会社

REC'D 27 NOV 2003

WIPO

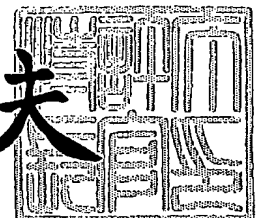
PCT

PRIORITY DOCUMENT
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN/
COMPLIANCE WITH
RULE 17.1(a) OR (b)

2003年11月13日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康 夫



【書類名】 特許願
【整理番号】 104802
【あて先】 特許庁長官 殿
【国際特許分類】 B60B 35/00
G01B 7/00
F16C 19/18

【発明者】

【住所又は居所】 大阪市中央区南船場三丁目5番8号 光洋精工株式会社
内

【氏名】 井上 昌弘

【特許出願人】

【識別番号】 000001247

【氏名又は名称】 光洋精工株式会社

【代理人】

【識別番号】 100086737

【弁理士】

【氏名又は名称】 岡田 和秀

【電話番号】 06-6376-0857

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 007401

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9001707

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 車軸用転がり軸受装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 軸体の外径側に外輪が多数の転動体を介して配置され、前記外輪および軸体のうちの一方が車体に、また、他方に車輪がそれぞれ取り付けられる車軸用転がり軸受装置であって、

入力励磁電圧を、前記軸体と外輪との相対的な回転状態に応じた誘起電圧に変換して出力する回転検出器を備えている、車軸用転がり軸受装置。

【請求項 2】 前記回転検出器は、前記軸体と外輪とのうちの一方側に一体的に設けられるロータと、前記軸体と外輪とのうちの他方側に一体的に設けられるステータと、前記ロータまたはステータに巻回される励磁巻線と、前記ロータおよびステータのいずれかに巻回される出力巻線とを有し、前記励磁巻線に対して励磁電圧を入力することにより前記出力巻線から前記ロータとステータとの間のギャップパーミアンスに応じて誘起される電圧を出力するものである、請求項 1 の車軸用転がり軸受装置。

【請求項 3】 前記回転検出器は、前記外輪の内径側と軸体の外径側との一方に一体的に設けられかつ円周数ヶ所に極歯を有するステータと、ステータの各極歯に対して適宜巻回される励磁巻線および出力巻線と、前記外輪の内径側と軸体の外径側との他方に一体的に設けられかつ回転に伴い前記ステータの各極歯との間のギャップパーミアンスを変化させるロータを含む VR（バリアブル・リラクタンス）タイプのブラシレスレゾルバとされる、請求項 1 の車軸用転がり軸受装置。

【請求項 4】 前記軸体が、前記ロータとして兼用されている、請求項 3 の車軸用転がり軸受装置。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

本発明は、自動車などの車軸用転がり軸受装置に関する。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

例えば自動車などでは、車軸用転がり軸受装置に対して、アンチロックブレーキシステム（ABS）等の制御に用いる回転検出器を装備させることがある。

【0003】

このような回転検出器には、周知のパッシブタイプ（特許文献1参照）とアクティブタイプ（特許文献2参照）とがあるが、後者の回転検出器のほうが、非回転状態を検出できる点、回転検出精度が高い点で優れている。

【0004】

上記アクティブタイプの回転検出器は、トーンホイール（別称パルサーリング）と、磁気センサとを含む。トーンホイールは、周方向交互にN極とS極とを配置した多極磁石からなり、転がり軸受の回転体（内輪または外輪）に対して装着される。磁気センサは、転がり軸受に備える非回転体（外輪または内輪）に対して前記トーンホイールに対向する状態で取り付けられる。

【0005】

動作としては、回転体と同期回転するトーンホイールの回転に応じて磁気センサからパルス信号を出力するようになっており、このパルス信号を信号処理することにより回転体の回転速度や回転方向などの回転状態を認識するようになっている。

【0006】**【特許文献1】**

実開平6-47867号公報

【特許文献2】

特開平11-174069号公報

【0007】**【発明が解決しようとする課題】**

上記アクティブタイプの回転検出器において、検出精度のさらなる向上を図るには、トーンホイールの磁極それぞれのピッチを小さくすればいいが、このピッチを小さくすることに限界があることが指摘される。そのため、例えば回転検出器の出力を、グローバル・ポジショニング・システム（GPS）などの移動情報

として利用する場合に精度が不十分になると考えられ、回転検出器の出力を広く応用しにくいと言える。

【0008】

【課題を解決するための手段】

本発明の車軸用転がり軸受装置は、軸体の外径側に外輪が多数の転動体を介して配置され、前記外輪および軸体のうちの一方が車体に、また、他方に車輪がそれぞれ取り付けられるもので、入力励磁電圧を、前記軸体と外輪との相対的な回転状態に応じた誘起電圧に変換して出力する回転検出器を備えている。

【0009】

この場合、回転検出器が、軸体と外輪のうち回転体となる側の非回転状態でもほぼ一定の振幅の誘起電圧を出力するものであるから、回転体の停止状態を確実に認識できる他、回転体の回転状態に応じて振幅が無段階に変化する誘起電圧を出力するものであるから、回転体の回転状態を従来例に比べて詳細にかつ高精度に把握できるようになる。

【0010】

ところで、上記回転検出器は、前記軸体と外輪とのうちの一方側に一体的に設けられるロータと、前記軸体と外輪とのうちの他方側に一体的に設けられるステータと、前記ロータまたはステータに巻回される励磁巻線と、前記ロータおよびステータのいずれかに巻回される出力巻線とを有し、前記励磁巻線に対して励磁電圧を入力することにより前記出力巻線から前記ロータとステータとの間のギャップパーミアンスに応じて誘起される電圧を出力するものとすることができる。この構成は、周知のブラシレスresolverまたはブラシレスシンクロを含むようになっている。

【0011】

また、上記回転検出器は、前記外輪の内径側と軸体の外径側との一方に一体的に設けられかつ円周数ヶ所に極歯を有するステータと、ステータの各極歯に対して適宜巻回される励磁巻線および出力巻線と、前記外輪の内径側と軸体の外径側との他方に一体的に設けられかつ回転に伴い前記ステータの各極歯との間のギャップパーミアンスを変化させるロータとを含むVR（バリアブル・リラクタンス

) タイプのブラシレスレゾルバとされる。

【0012】

なお、上記「一体的に」とは、2つの部材を結合固定して同体化したものと、2つの部材を1つの部材にしたものとの両方を含む意味で使用している。

【0013】

また、上記軸体を、前記ロータとして兼用することができる。この場合、構成簡素化、ローコスト化が可能となる。

【0014】

【発明の実施形態】

図1から図3に本発明の実施形態1を示している。ここでは、自動車の従動輪の支持に用いられる車軸用転がり軸受装置を例に挙げる。図例の車軸用転がり軸受装置1は、ハブ軸2と、複列転がり軸受3とを備えている。

【0015】

上記ハブ軸2の一方軸端寄りには、径方向外向きに延びるフランジ2aが設けられており、このハブ軸2においてフランジ2aよりも車両インナー側の領域に複列転がり軸受3が外装されている。このハブ軸2の車両インナー側の端部には、小径のねじ軸部2bが設けられている。

【0016】

複列転がり軸受3は、複列外向きアンギュラ玉軸受とされ、二列の軌道溝を有する単一の外輪31と、一列の軌道溝を有しかつハブ軸2の小径外周面に外嵌される単一の内輪32と、二列で配設される複数の玉33と、二つの冠形保持器34, 35とを備えており、上記ハブ軸2の大径外周面を前記片方列の玉33群の内輪軌道面とする構成になっている。外輪31の外周には、径方向外向きに延びるフランジ36が設けられている。

【0017】

そして、上記複列転がり軸受3の外輪31のフランジ36が、車体の一部となるキャリアまたはナックル（図示省略）に対してボルトで非回転に取り付けられる。上記ハブ軸2のフランジ2aの車両アウター側の面（図1の右側）と、フランジ2aの円周数ヶ所に貫通装着されるボルト5に対して螺合されるナット（図

示省略) とで、図示しないディスクブレーキ装置のディスクロータおよび車輪が挟持されて固定される。また、上記複列転がり軸受 3 の内輪 3 2 は、ハブ軸 2 のねじ軸 2 b に対して螺合装着される六角ナット 6 でもってハブ軸 2 に対して一体的に結合されている。これにより、ハブ軸 2 が回転体となり、外輪 3 1 が非回転体となる。

【0018】

さらに、上記外輪 3 1 の車両インナー側の端部には、当該外輪 3 1 の車両インナー側開口を閉塞するためのキャップ 7 が取り付けられており、また、外輪 3 1 の車両アウター側の端部には、ハブ軸 2 の外周面との間で接触密封部を作るシールリング 8 が取り付けられている。これら、キャップ 7 とシールリング 8 によって外輪 3 1 と内輪 3 2 との対向空間内部に、図示しないグリースを封入するとともに、外部から水分や埃などが浸入することを防止するようになっている。

【0019】

この実施形態では、上記車軸用転がり軸受装置 1 に対して回転検出器として周知の VR (バリアブル・リラクタンス) タイプのブラシレスレゾルバ 10 を組み込むことにより、上記ハブ軸 2 の回転状態 (回転停止状態、回転角度、回転速度や回転方向など) を検出できるようにしている。

【0020】

ブラシレスレゾルバ 10 は、上記六角ナット 6 をロータとして用いているとともに、ステータ 12、励磁巻線 13、第 1 出力巻線 14、第 2 出力巻線 15 を備えている。このブラシレスレゾルバ 10 は、この実施形態において 1 相励磁 / 2 相出力とする場合を例に挙げている。

【0021】

なお、ロータとしての六角ナット 6 は、磁性材からなる。この六角ナット 6 の外周面の形状は、その回転に伴ない、下記ステータ 12 の内径面との間のギャップパーミランスを変化させる形状であればよいので、上記に限らず、周知の楕円形、おむすび形などとしてもよい。また、前記ロータは、上記六角ナット 6 で兼用せず、別個の部材として設けてもよい。

【0022】

上記ステータ 12 は、磁性材からなり、上記キャップ 7 の円筒部 7 a の内周に圧入などにより嵌合固定される。このステータ 12 の内周の形状は櫛歯状に形成されている。このステータ 12 の円周数ヶ所に設けられる極歯 12 a に対して、励磁巻線 13、第 1 出力巻線 14、第 2 出力巻線 15 が適宜巻回され、各極歯 12 a それぞれの間に設けられる薄肉連結部 12 b が磁気通路となる。なお、図 2 に示す断面図では、極歯 12 a の数を 8 個としているが、図 3 に示す概略図では、説明を判りやすくするために、極歯 12 a の数を 4 個としている。この極歯 12 a の最小数は、周方向に 90 度ずれた 2 つとなるが、多くする場合には 2 の倍数とする必要がある。また、ステータ 12 の各極歯 12 a の内接円の直径寸法は、六角ナット 6 の外接円の直径寸法よりも僅かに大きく設定されている。

【0023】

上記ロータやステータ 12 は、磁気抵抗(リラクタンス)が小さくかつ磁気飽和密度が高い磁性材料、例えば軟磁性材料が好ましい。具体的には、例えば鉄を主成分として含む磁性材料、あるいはニッケルを主成分として含む磁性材料などがあり、積層や単層ケイ素剛板からなるもの、パーマロイ(鉄とニッケルとの合金)、フェライト、ソフトフェライトセラミック、など種々ある。言うまでもないが、このようなレゾルバを構成するロータやステータ 12 の磁性材料としては、上記のようにリラクタンスが小さい材料程、ロータの回転に伴うロータとステータ 12 との間におけるギャップパーミアンスの変化が明瞭にあらわれ、その変化に伴う巻線の誘起電圧(回転状態検出電圧)の発生精度が高まり、回転状態の検出精度の向上に好ましい。

【0024】

ところで、励磁巻線 13 は、ステータ 12 のすべての極歯 12 a に対して直列的に巻回されている。第 1 出力巻線 14 と第 2 出力巻線 15 は、誘起電圧分布が各々正弦波分布となるように各極歯 12 a に分布巻きされている。そして、励磁巻線 13 に対して正弦波励磁電圧を入力すると、第 1 出力巻線 14 と第 2 出力巻線 15 それぞれからは互いに電氣的に 90 度位相がずれた波形の 2 相交流電圧である信号を出力する。例えば、励磁巻線 13 への正弦波励磁入力に対して第 1 出力巻線 14 から正弦波信号(SIN 信号)を、また、第 2 出力巻線 15 からは前記

正弦波信号から 90 度位相がずれた余弦波信号(COS 信号)を出力する。

【0025】

このようなブラシレスレゾルバ10では、励磁巻線13に対して1相交流電圧を印加した状態において、ハブ軸2が回転すると、ハブ軸2と一体の六角ナット6の外周面とステータ12の各極歯12aの内周面との間のギャップパーミアン스가順次変化することになり、第1、第2出力巻線14、15から前記ギャップパーミアンスの変化に応じて振幅が無段階に変化する前記SIN信号やCOS信号を出力し、この信号が信号処理回路20に入力される。なお、ハブ軸2が停止しているときは、ハブ軸2と一体の六角ナット6の外周面とステータ12の各極歯12aの内周面との間のギャップパーミアン스가変化しないので、第1、第2出力巻線14、15からそれぞれほぼ一定の振幅のSIN信号とCOS信号を出力する。

【0026】

そして、上記信号処理回路20は、周知のR/D(レゾルバ/デジタル)コンバータやDSP(デジタル・シグナル・プロセッサ)などとされ、入力される信号に基づく周知の信号処理により、ハブ軸2の回転状態(停止位置、回転方向、回転角度、回転速度など)を認識するようになっている。

【0027】

以上説明したように、車軸用転がり軸受装置1にブラシレスレゾルバ10を組み込んだ構成にしているから、ハブ軸2が停止している非回転状態を確実に検出できる他、ハブ軸2の回転状態を従来例のアクティブタイプの回転検出器に比べて高精度に検出できるようになる。そのため、この車軸用転がり軸受装置1に組み込んだブラシレスレゾルバ10の出力を、例えばグローバル・ポジショニング・システム(GPS)などの移動情報として利用することができるなど、応用用途が拡大できるようになる。また、ブラシレスレゾルバ10のロータを前述の六角ナット6で兼用させているから、構成簡素化、ローコスト化が可能となる。

【0028】

また、車軸用転がり軸受装置1にブラシレスレゾルバ10を一体的に組み合わせることにより、以下のような利点がある。すなわち、ブラシレスレゾルバ10

は、ロータとステータとの位置精度（軸振れ、軸方向移動量など）が低いと性能を十分に発揮できないことがあるが、車軸用転がり軸受装置 1 の内輪と外輪の径方向および軸方向の位置精度は高精度に管理されているので、本発明のようにロータとステータを内輪と外輪に取り付けた場合は、容易にレゾルバ本来の性能を発揮することができ、回転状態の検出精度を向上できる。一例をあげると、一般的なレゾルバでは、ロータとステータの径方向の振れ精度（軸振れ精度）の許容値は $50\text{ }\mu\text{m}$ 以下、ロータとステータの軸方向許容移動量は $\pm 250\text{ }\mu\text{m}$ 以下とされているが、図 1 の実施形態のような、斜接形式の複列玉軸受（アンギュラ玉軸受）を用いた車軸用転がり軸受装置 1 の場合、通常は予圧を与えて負すきまで使用される。このため、径方向および軸方向ともに移動量は「0」であり、レゾルバの取り付け許容精度を十分に満たしており、レゾルバの回転状態の検出精度を向上できる。

【0029】

以下で、本発明の種々な応用や変形を述べる。

【0030】

(1) 上記実施形態において、六角ナット 6 を用いずに、図示しないが、ハブ軸 2 の車両インナー側の端部を円筒形にして、この円筒形部分をローリングかしめでもって径方向外向きに広げて内輪 32 の外端面に押し付けることにより、ハブ軸 2 と内輪 32 とを一体化するようにしたものも本発明の実施形態とすることができる。この場合、ハブ軸 2 の車両インナー側端部に形成される前記かしめ部分の外径面を、ブラシレスレゾルバ 10 のロータの役割を果たす形状に形成してもよいし、このかしめ部分の外周に別個にロータを装着してもよい。

【0031】

(2) 図 4 および図 5 に本発明の実施形態 2 を示している。この実施形態 2 では、外輪 31 の軸方向 2 列の軌道溝 31a, 31b の間の領域にブラシレスレゾルバ 10 を配置している。つまり、ブラシレスレゾルバ 10 のステータ 12 を、外輪 31 の内周面において軸方向中間の領域に取り付けており、また、ハブ軸 2 において前記ステータ 12 に対して径方向で対向する領域の円周数ヶ所に切り欠き 2c を設けることによって、当該領域をブラシレスレゾルバ 10 のロータとし

て利用するようになっている。なお、ステータ 12 は、例えば外輪 31 に対して圧入などにより嵌合固定することができる。また、励磁巻線 13、第 1 出力巻線 14、第 2 出力巻線 15 は、外輪 31 の軸方向中央の円周 1ヶ所に貫通孔を設け、この貫通孔から外部に引き出すことができる。さらに、図示しないが、ブラシレスレゾルバ 10 のロータについては、ハブ軸 2 と別体とし、このロータをハブ軸 2 の所定領域に外嵌装着するようにしてもよい。そもそも、外輪 31 の内周面は、研磨などによって高精度に寸法調整されているので、このブラシレスレゾルバ 10 の取り付け精度が向上し、ブラシレスレゾルバ 10 の検出精度の向上にも貢献する。

【0032】

(3) 図 6 に本発明の実施形態 3 を示している。この実施形態 3 では、上記実施形態 2 において車両アウター側の列の玉 33 群の中心それぞれを結ぶ円径 (PCD) を、車両インナー側の列の玉 33 群の PCD よりも大きく設定している。具体的に、外輪 31 において車両アウター側の軌道溝 31a を、車両インナー側の列の軌道溝 31b よりも大径とするとともに、ハブ軸 2 の軌道溝 2d を、内輪 32 の軌道溝 32a よりも大径とし、さらに外輪 31 においてブラシレスレゾルバ 10 の装着領域を、図 4 に示した構造よりも大径にしている。この場合、外輪 31 においてブラシレスレゾルバ 10 の装着領域と車両インナー側の軌道溝 31b との間に存在する径方向内向きの鏑 31c によって、ブラシレスレゾルバ 10 の車両インナー側への変位を確実に規制することができる。

【0033】

(4) 上記各実施形態に示す車軸用転がり軸受装置 1 において、図示しないが、例えばハブ軸 2 を中空形状とし、このハブ軸 2 の中心孔に対して駆動軸をスプライン嵌合させるようにすることができる。この場合だと、駆動輪に用いるタイプの車軸用転がり軸受装置 1 となる。

【0034】

(5) 上記各実施形態で示した複列転がり軸受 3 の形式については、複列外向きアンギュラ玉軸受の他に、円錐ころ等の各種斜接形式の複列転がり軸受であっても構わない。なお、実施形態 2、3 においても、斜接形式の複列玉軸受を用い

ているので、実施形態1と同様に、ブラシレスレゾルバ10のロータとステータとの相対位置を高精度に維持することができ、ブラシレスレゾルバ10の回転状態の検出精度が向上する。また、円錐ころ軸受や円筒ころ軸受などの他形式の転がり軸受においても、径方向および軸方向の精度が高精度に管理されているので、ブラシレスレゾルバ10の回転状態の検出精度が向上する。

【0035】

(6) ブラシレスレゾルバ10に備えるステータ12とロータの配置関係は、上記各実施形態で説明したものと逆に、ステータ12を内径側に、また、ロータを外径側に配置することもできる。例えば、上記車軸用転がり軸受装置1としては、図示しないが、外輪を回転させる構造のものがあるが、その場合には、回転体となる外輪に対してブラシレスレゾルバ10のロータを一体的に取り付けるようにし、外輪の内径側に配置される非回転体に対してブラシレスレゾルバ10のステータ12を取り付けるようにすればよい。

【0036】

(7) 上記実施形態では、回転検出器として、VRタイプのブラシレスレゾルバを例に挙げたが、その他のタイプのブラシレスレゾルバや、ブラシレスシンクロを用いることができる。

【0037】

【発明の効果】

本発明の車軸用転がり軸受装置は、回転体の回転状態（停止位置、回転方向、回転角度、回転速度など）を、従来例のアクティブタイプの回転検出器に比べて詳細かつ高精度に認識できるようになるなど、信頼性の向上に貢献できる。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明の実施形態1に係る車軸用転がり軸受装置の断面図

【図2】 図1の(2)－(2)線断面の矢視図

【図3】 図1のブラシレスレゾルバの構成を概略的に示す図

【図4】 本発明の実施形態2に係る車軸用転がり軸受装置の断面図

【図5】 図4の(5)－(5)線断面の矢視図

【図6】 本発明の実施形態3に係る車軸用転がり軸受装置の断面図

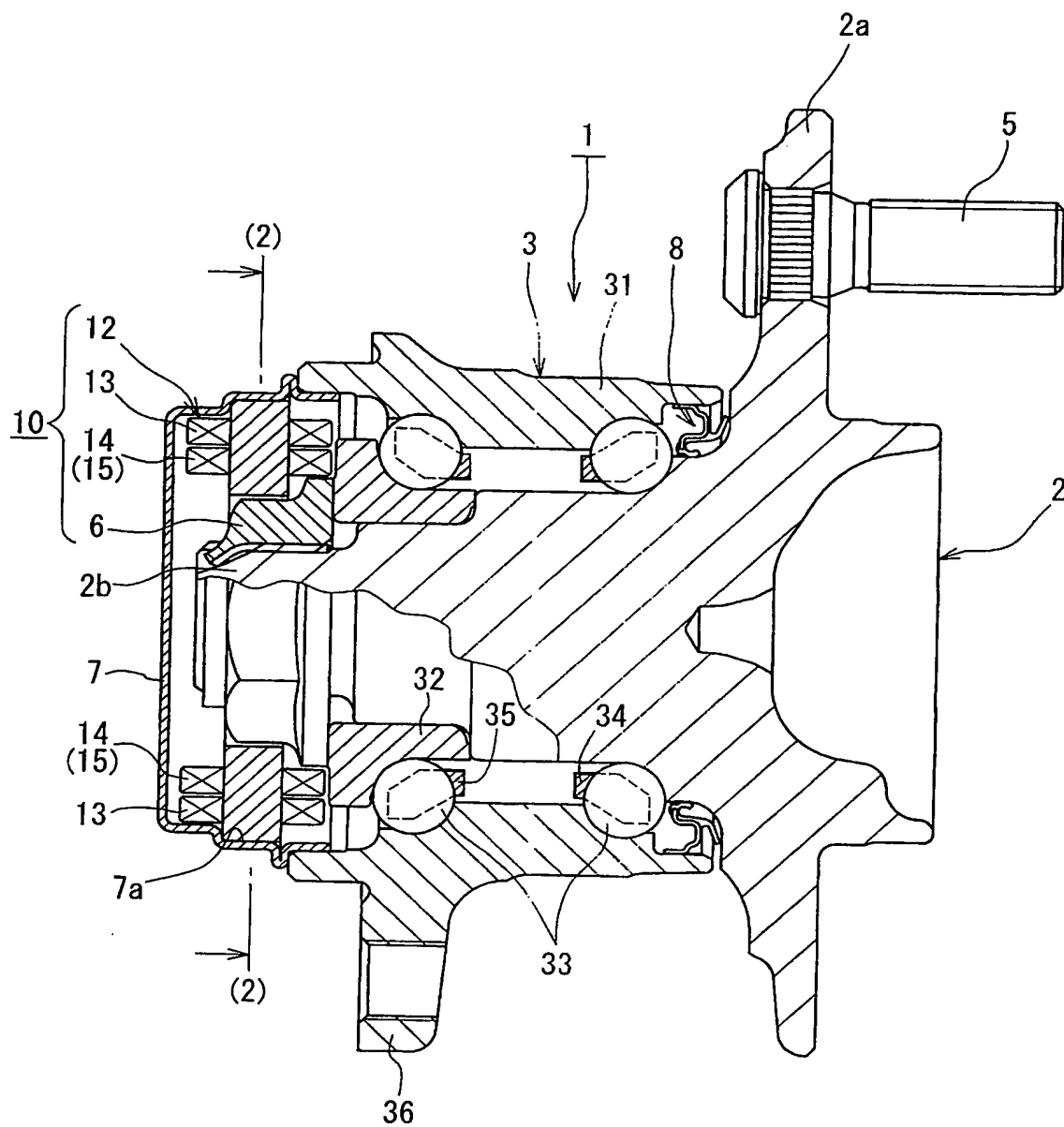
【符号の説明】

1	車軸用転がり軸受装置	2	ハブ軸
3	複列転がり軸受	3 1	外輪
3 2	内輪	3 3	玉
6	六角ナット（レゾルバのロータを兼用）		
1 0	ブラシレスレゾルバ	1 2	ステータ
1 3	励磁巻線	1 4	第 1 出力巻線
1 5	第 2 出力巻線		

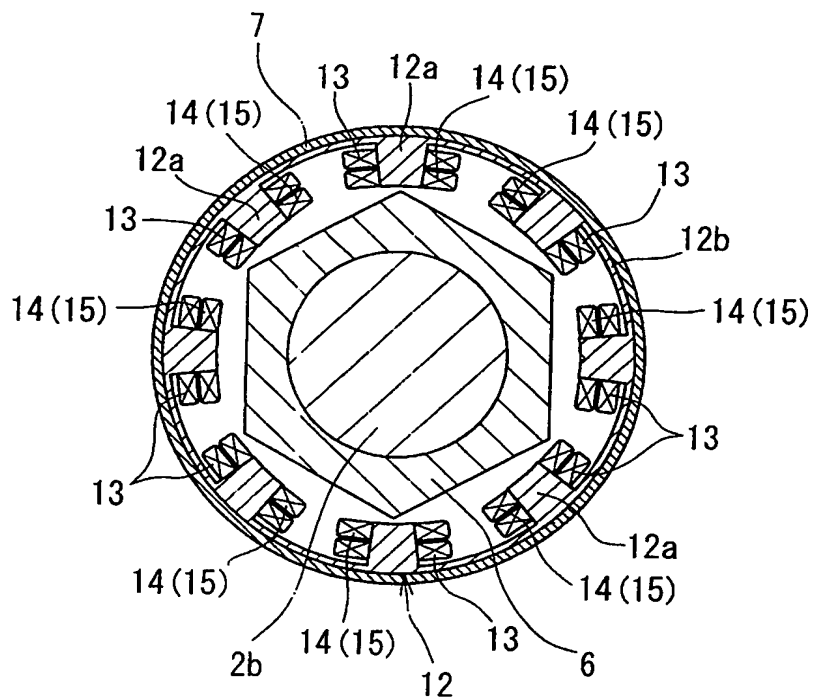
【書類名】

図面

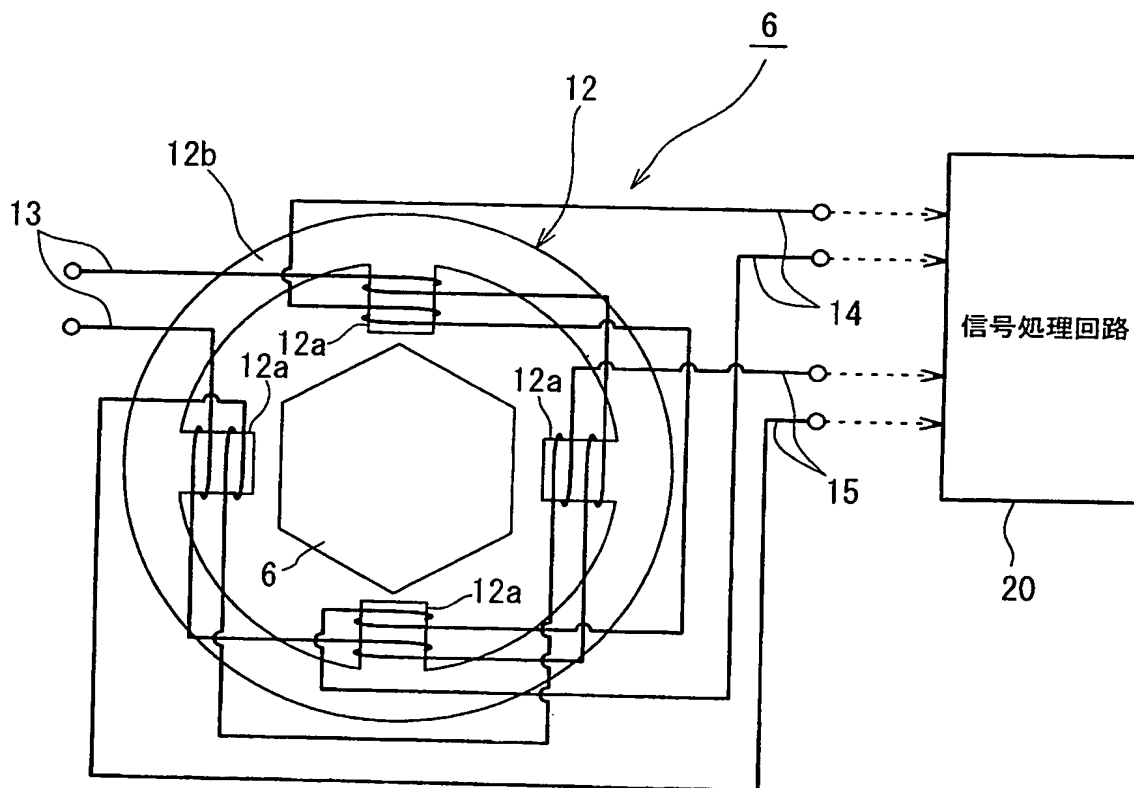
【図 1】



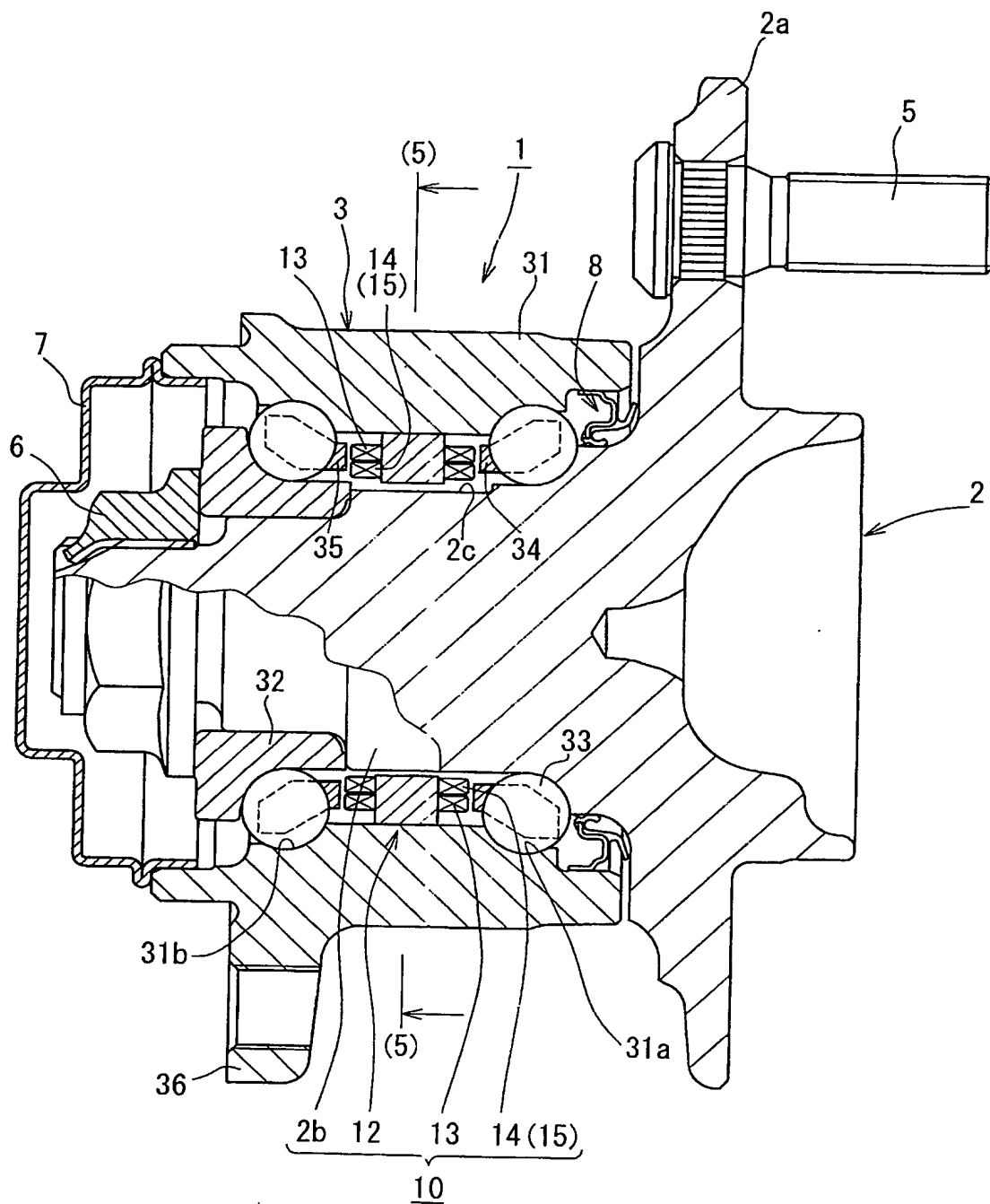
【図 2】



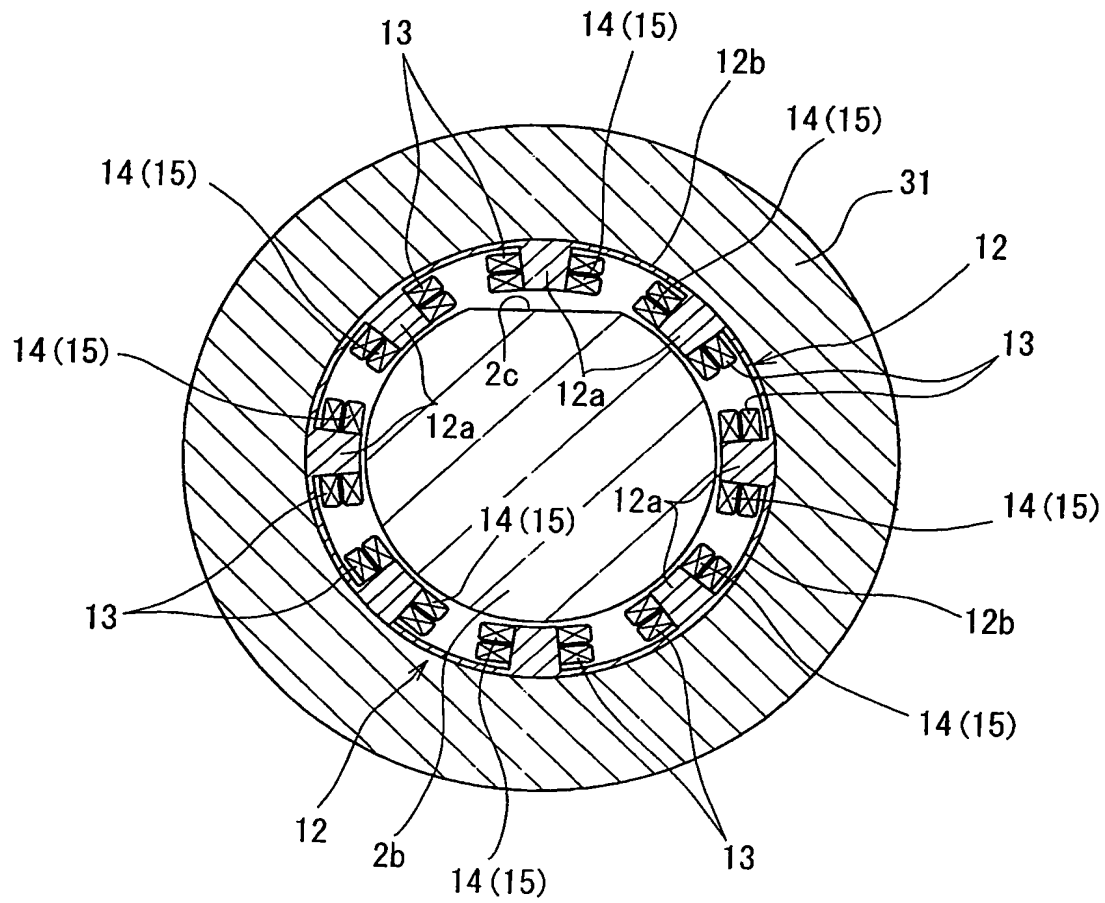
【図 3】



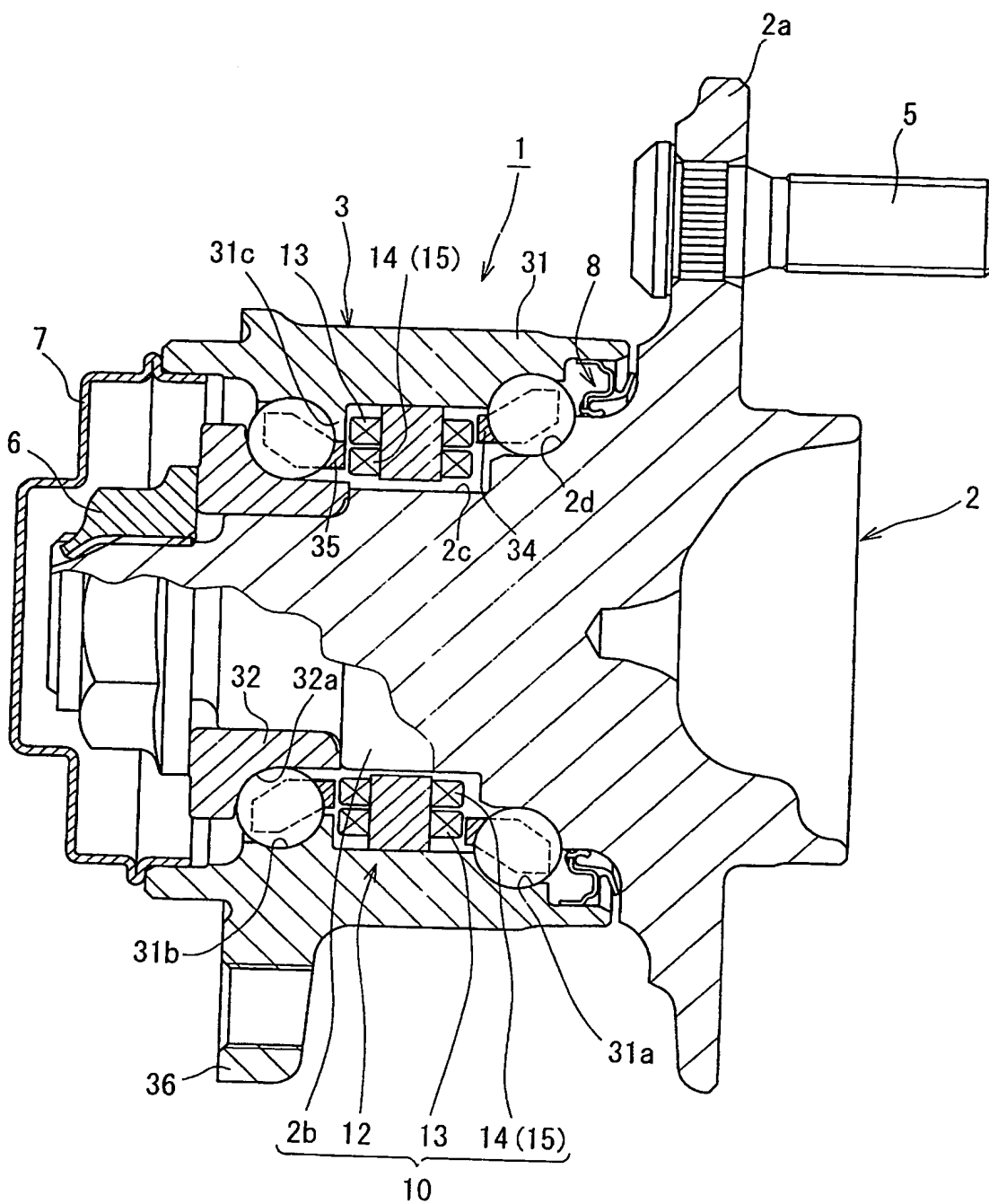
【図 4】



【図 5】



【図 6】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 車軸用転がり軸受装置において、回転体の回転状態を高精度に検出できるようにする。

【解決手段】 外輪 31 の内周に多数の転動体 33 を介してハブ軸 2 を回転自在に挿通した車軸用転がり軸受装置 1 において、ハブ軸 2 の回転状態を検出するための VR タイプのブラシレスレゾルバ 10 を備えている。このブラシレスレゾルバ 10 は、例えばハブ軸 2 側に一体的に設けられるロータ（六角ナット 6）と、外輪 31 側に一体的に設けられるステータ 12 と、励磁巻線 13 と、第 1、第 2 出力巻線 14、15 とを備えている。ブラシレスレゾルバ 10 は、ハブ軸 2 が停止しているときにほぼ一定の振幅の信号を出力し、ハブ軸 2 と一体の六角ナット 6 が回転しているときに、その回転状態に応じて振幅が無段階に変化する信号を出力する。

【選択図】 図 1

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2002-297921
受付番号	50201531321
書類名	特許願
担当官	第三担当上席 0092
作成日	平成14年10月18日

<認定情報・付加情報>

【提出日】	平成14年10月10日
-------	-------------

次頁無

特願2002-297921

出願人履歴情報

識別番号

[000001247]

1. 変更年月日
[変更理由]
住 所
氏 名

1990年 8月24日

新規登録

大阪府大阪市中央区南船場3丁目5番8号
光洋精工株式会社